

PAT-NO: JP403218871A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 03218871 A

TITLE: IMAGE FORMING APPARATUS

PUBN-DATE: September 26, 1991

INVENTOR-INFORMATION:

NAME

NAKAYAMA, BUNJI

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME COUNTRY

TOSHIBA CORP N/A

TOSHIBA INTELIGENT TECHNOL LTD N/A

APPL-NO: JP02013514

APPL-DATE: January 25, 1990

INT-CL (IPC): B41J011/42, B41J013/00 , B41J029/38 , G03G015/00 , G03G015/00

ABSTRACT:

PURPOSE: To shorten image processing time by removing and conveying a medium to be formed with an image, contained in containing means by conveying means when the warmup of image forming means is ended, and moving it to the vicinity of the forming means.

CONSTITUTION: When the warmup of an image forming apparatus is ended, a cassette supply solenoid 309 is energized. When the solenoid 309 is energized, a feed roller 23 is rotated by one revolution. Accordingly, a sheet P is removed from a sheet cassette 22, and conveyed toward aligning roller pair 25. After predetermined time is elapsed, whether an aligning switch 48 is closed or not is checked, and if it is not closed, the fact that the sheet P is not yet

arrived at the pair 25 is determined, it is processed as a sheet jam, an operator call status is set, a ready signal PRDY0 is output, a print request is set in a data bus D0-D7, an attention signal ATN1 is output, and a print ready state is set.

COPYRIGHT: (C)1991,JPO&Japio

⑫ 公開特許公報 (A) 平3-218871

⑤ Int. Cl.⁵B 41 J 11/42
13/00
29/38
G 03 G 15/00

識別記号

H
Z
1 1 0
3 0 1

庁内整理番号

9011-2C
8102-2C
8804-2C
2122-2H
8004-2H

⑬ 公開 平成3年(1991)9月26日

審査請求 未請求 請求項の数 1 (全17頁)

④ 発明の名称 画像形成装置

② 特願 平2-13514

② 出願 平2(1990)1月25日

⑦ 発明者 中山文治 神奈川県川崎市幸区柳町70番地 東芝インテリジェントテクノロジ株式会社内

⑦ 出願人 株式会社東芝 神奈川県川崎市幸区堀川町72番地

⑦ 出願人 東芝インテリジェントテクノロジ株式会社 神奈川県川崎市幸区柳町70番地

⑧ 代理人 弁理士 鈴江武彦 外3名

明細書

3. 発明の詳細な説明

1. 発明の名称

画像形成装置

[発明の目的]

2. 特許請求の範囲

(産業上の利用分野)

被画像形成媒体に画像形成を行う画像形成手段と、

この発明は、例えば、レーザプリンタ等の画像形成装置に関する。

上記被画像形成媒体が収納されている収納手段と、

(従来の技術)

この収納手段に収納されている被画像形成媒体を取出して上記画像形成手段に給紙する搬送手段と、

従来、例えばレーザプリンタ等の画像形成装置における画像形成は、帯電、露光、現像、転写、剥離、清掃、定着等の各工程を経て行われるようになっている。このような画像形成装置では、感光体の回りに帯電装置、露光装置、現像装置、転写装置、剥離装置、清掃装置等を順次配置し、さらに剥離装置から用紙を受け入れる定着器を備え、感光体の回転移動に応じて上記各装置を駆動することにより上記各画像形成工程を実行して、用紙上に画像形成を行うようになっている。

上記画像形成手段のウォーミングアップ処理を行うウォーミングアップ手段と、

このようなレーザプリンタでは、制御系が、上記各装置を制御して、上記各画像形成工程を完遂する動作を制御するエンジン制御部と、このエンジン制御部の動作を制御するプリンタ制御回路と

このウォーミングアップ手段により上記画像形成手段のウォーミングアップが終了した際、上記搬送手段により上記収納手段から被画像形成媒体を取出して搬送することにより、上記画像形成手段の位置近傍まで被画像形成媒体を移動させる処理手段と、

を具備したことを持つとする画像形成装置。

に別れており、それらのエンジン制御部とプリンタ制御部との間が、コマンドとステータスの送受信によって接続されている。

このため、給紙カセットからの用紙搬送処理が、エンジン制御部とプリンタ制御部との間が、コマンドとステータスの送受信によって開始されるため、上記プリンタ制御部の画像処理時間が長い場合、上記エンジン制御部がスタンバイ（準備完了）状態であっても、常にエンジン制御部は処理の終了まで待たされるため、用紙搬送処理に対する処理時間の短縮については何等検討されていなかった。

（発明が解決しようとする課題）

この発明は、上記したように画像形成手段を制御する第1の制御手段が準備完了状態であっても、上記画像形成手段で画像形成するための画像データを生成する第2の制御手段の処理が終了した後に、被画像形成媒体の移動処理を開始するため、その移動に要する時間が長く、画像処理時間がかかってしまうという欠点を解消するためにな

終了した際、上記搬送手段により上記収納手段から被画像形成媒体を取出して搬送することにより、上記画像形成手段の位置近傍まで被画像形成媒体を移動させる処理手段から構成されている。

（作用）

この発明は、画像形成手段のウォーミングアップが終了した際、搬送手段により収納手段に収納されている被画像形成媒体を取出して搬送することにより、上記画像形成手段の位置近傍まで被画像形成媒体を移動させておくようにしたものである。

（実施例）

以下、この発明の一実施例について図面を参照して説明する。

第1図および第2図はこの発明の画像形成装置、たとえばレーザプリンタにオプション機器を備えた画像形成ユニット装置の構成を示すものである。すなわち、画像形成ユニット装置は、被画像形成媒体としてのカット紙などの所定の厚さの用紙（普通紙）Pをプリンタ1内に送り込むマルチカ

されたもので、画像形成手段を制御する第1の制御手段の準備完了時に、あらかじめ被画像形成媒体を画像形成手段の手前まで移動しておき、上記画像形成手段で画像形成するための画像データを生成する第2の制御手段からの画像データを待つことにより、第2の制御手段での処理時間が長い場合にも被画像形成媒体の移動が先行して行われるため、その移動に要する時間を短縮させることのでき、画像処理時間の短縮化が図れる画像形成装置を提供することを目的とする。

【発明の構成】

（課題を解決するための手段）

この発明の画像形成装置は、被画像形成媒体に画像形成を行う画像形成手段、上記被画像形成媒体が収納されている収納手段、この収納手段に収納されている被画像形成媒体を取出して上記画像形成手段に給紙する搬送手段、上記画像形成手段のウォーミングアップ処理を行うウォーミングアップ手段、およびこのウォーミングアップ手段により上記画像形成手段のウォーミングアップが

セットフィード2、たとえば被転写材としての封筒などの普通紙よりも厚手の用紙（厚紙）Aをプリンタ1内に送り込むエンベロープフィード3、画像形成後の用紙Pあるいは用紙Aを所定枚数ごとに振り分ける振り分け装置としてのジョガー4などのオプション機器が、レーザプリンタ1に接続されて構成される。上記マルチカセットフィード2、エンベロープフィード3、およびジョガー4は、レーザプリンタ1の本体内の制御部（図示しない）とオンラインにより接続されている。上記レーザプリンタ1の上面には操作パネル100が設けられている。

また、レーザプリンタ1内には、レーザ光学系12、感光体ドラム17、帯電装置18、現像装置19、転写装置20、除電装置21、剥離装置35、定着装置37、クリーニング装置45などのプロセス系の他、給紙カセット22、送出ローラ23、アライニングローラ対25、搬送ベルト36、ゲート38、排紙ローラ対39、42などが配設されている。上記レーザ光学系12は、レーザ光を発生する半導体レーザ発振器

(図示しない)、この発振器からのレーザ光を平行光に補正するコリメータレンズ(図示しない)、このレンズからのレーザ光を1走査ライン分ごとに反射する8面体のミラー部を有する回転体としてのポリゴンミラー(回転ミラー)13、f・θレンズ14、ミラー15、16、および上記ポリゴンミラー13を回転(駆動)するミラーモータ60などから構成されている。

しかし、画像形成動作時においては、図示しない外部機器もしくは操作パネル100からの画像信号に対応するレーザ光学系12からのレーザ光が感光体ドラム17の表面に結像される。上記感光体ドラム17は図示矢印方向に回転し、まず帯電装置18により表面が帯電され、次いでレーザ光学系12により画像信号に対応した露光が行われる。すなわち、半導体レーザ発振器から発生されたレーザ光は、上記ミラーモータ60によるポリゴンミラー13の回転とともに感光体ドラム17の左から右方向(第6図においては手前側から奥側)に一定速度で走査されることにより、その表面に静電潜

された用紙Pが、前記外部機器もしくは操作パネル100からの指定に応じて送られるようになっている。

そして、転写部に送られた用紙Pあるいは用紙Aは、転写装置20の部分で感光体ドラム17の表面と密着され、上記転写装置20の作用で感光体ドラム17上のトナー像が転写される。この転写された用紙Pあるいは用紙Aは剥離装置35の作用で感光体ドラム17から剥離され、搬送ベルト36によって定着装置37へ送られ、ここを通過することにより定着用の熱を発生するヒートローラ37₁によって転写像が熱定着される。このヒートローラ37₁内には、加熱用のヒータランプ37aが内蔵されている。定着後の用紙Pあるいは用紙Aは、ゲート38を介して排紙ローラ対39によって排紙トレイ40上に、または上記ゲート38によって上方の搬送路41へ送られ、排紙ローラ対42によって前記ジョガーア4により移動可能に支持された排紙トレイ43上に排出されるようになっている。

また、転写後の感光体ドラム17はクリーニング

像が形成される。この静電潜像は、現像装置19によってトナーが付着されることによって可視像化される。

一方、給紙カセット22の被画像形成媒体としての用紙Pは送出ローラ23で1枚ずつ取出され、用紙案内路24を通ってアライニングローラ対25へ案内され、このローラ対25によって転写部へ送られるようになっている。

また、上記転写部へは、マルチカセットフィード2における給紙カセット30より送出ローラ32で1枚ずつ取出されて用紙案内路34、29を通ってアライニングローラ対25へ案内された用紙Pあるいは給紙カセット31より送出ローラ33で1枚ずつ取出されて用紙案内路34、29を通ってアライニングローラ対25へ案内された用紙P、またはエンベロープフィーダ3におけるスタッカ26内より送出ローラ27で1枚ずつ取出されて用紙案内路28、29を通ってアライニングローラ対25へ案内された用紙A、さらには手差し給紙部44から供給されて用紙案内路29を通ってアライニングローラ対25へ案内

装置45で残留トナーが除去された後、除電装置21によって残像が消去されることにより、次の画像形成動作が可能な状態とされる。

なお、前記定着装置37は、ユニット化(フューザユニット)されており、プリンタ1に対して単独で着脱できる構成とされている。また、前記アライニングローラ対25の前には、アライニングローラ対25などによる転写部への給紙ミスを検知するためのアライニングスイッチ48が、前記排紙ローラ対39、42の前には、それぞれ排紙ローラ対39、42による排紙ミスを検知する排紙スイッチ49、49が設けられている。

また、上記給紙カセット22、30、31には、用紙Pを検出する用紙検知器50、51、52が配置されており、給紙カセット22、30、31内の用紙Pの有無をそれぞれ検出している。

また、レーザ光学系12の上方には、装置本体1内に設けられた各電気装置を制御して、電子写真プロセスを完遂する動作を制御するエンジン制御回路70を搭載したエンジン制御基板、およびこの

エンジン制御回路70の動作を制御するプリンタ制御回路71を搭載した基板が配置されている。

前記プリンタ制御回路71の基板は機能追加（例えば書体、漢字等の種類を増設するなど）の程度に応じて最大3枚まで装着できるようになっており、さらに、最下段に位置するプリンタ制御回路71の基板の前端縁部に配設された3箇所のICカード用コネクタ72に機能追加用ICカード517を挿入することによりさらに機能を追加できるようになっている。また、最下段に位置するプリンタ制御回路71の基板の左端面部には、電子計算機、ワードプロセッサなどの外部出力装置であるホスト装置409（後述する）と接続するコネクタ（図示しない）が配設されている。

前記操作パネル100は、第3図に示すように、枚数、モード、案内メッセージ等を表示する液晶表示器100a、各種状態をLEDで点灯表示するLED表示器100b、及び各種動作を指示するスイッチ100cにより構成されている。上記LED表示器100bは、外部機器とつながっているか否か、つ

を押す毎にインクリメントされて、“前項目”キーを押す毎にデクリメントされてそれぞれ液晶表示器100aの右半分に表示され、これらの表示動作がサイクリックに繰り返されるようになっている。オペレータは、上記メニューキー及びバリューキーを操作することにより所望の動作を選択し、指示するようになっている。

次に、エンジン制御部の構成について説明する。

第4図はエンジン制御部300の要部の構成を示すブロック図である。図において、302は電源装置であり、メインスイッチ301をオンにすることにより+5V及び+24Vの電源電圧が出力される。+5Vの電源電圧は前記エンジン制御回路70に供給され、さらに、このエンジン制御回路70を介して前記プリンタ制御回路71に供給される。一方、+24Vの電源電圧はカバースイッチ303、304に順次介してエンジン制御回路70に供給される。そして、このエンジン制御回路70を介して前記スキャナ制御回路101、高圧電源305、及び機構部駆動回路306にそれぞれ供給される。そして、

まりオンライン／オフラインのモードを示す“オンライン”、装置本体1が動作可能状態にあることを示す“レディ”、画像転送中であることを示す“データ”、オペレータコールを要請する“オペレータ”、サービスコールを要請する“サービス”、及びオート／マニュアルを示す“モード”的各表示器により構成されている。

前記スイッチ100cは、例えばメニューキー、バリューキー、あるいはテンキー（図示しない）等により構成されている。上記メニューキーは、“次項目”及び“前項目”的2つのキーにより構成され、液晶表示器100aの左半分に表示される複数のメニュー情報が“次項目”キーを押す毎にインクリメントされて、“前項目”キーを押す毎にデクリメントされてそれぞれ表示され、これらの表示動作がサイクリックに繰り返されるようになっている。また、上記バリューキーも“次項目”及び“前項目”的2つのキーにより構成され、液晶表示器100aの左半分に表示されるメニュー情報に対応した複数のバリュー情報が“次項目”キー

スキャナ制御回路101からは半導体レーザ90及びミラーモータ92に、機構部駆動回路306からは前照光装置21、メインモータ307、手差し給紙ソレノイド308、カセット給紙ソレノイド309、アライニングソレノイド310、トナー補給ソレノイド311、及び冷却ファン500等にそれぞれ供給され、これらの駆動電源として用いられるようになっている。

さらに、電源装置302内には、定着装置33内部のヒータランプ501を駆動する、例えばフォトトライアックカプラとトライアックとから成るゼロクロススイッチ方式のヒータランプ駆動回路（図示しない）が設けられており、フォトトライアックカプラの発光側LEDの駆動電源として上記+24Vが用いられている。この構成のヒータランプ駆動回路では、周知のように、発光側LEDがオン／オフされると発光側のフォトトライアックが交流電源のゼロクロスポイントでオン／オフすることにより、次段の主スイッチ素子であるトライアックをオン／オフしてヒータランプ37aに

交流電源 S 1 を通電又は遮断するようになっている。そして、発光側 LED をオン／オフするためのヒータ制御信号 S 2 がエンジン制御回路 70 から電源装置 302 に供給されるとともに、前記定着装置 37 内に設けられたサーミスタ 37b で検出された温度信号がエンジン制御回路 70 に供給されるようになっている。

また、カバースイッチ 303 は図示しないトップカバーが上方に回動操作されたときにオフになり、カバースイッチ 304 は図示しないが開けられたときにオフになるようになっている。したがって、トップカバーまたはリアカバーが開けられた状態では、スイッチ 303、304 により +24V が遮断されるので、上記半導体レーザ 90、ミラーモータ 60、高圧電源 305、メインモータ 307、各ソレノイド 308 乃至 311、冷却ファン 500、及びヒータランプ 37a 等の動作が停止して、オペレータが装置本体 1 内に触れてもなんら支障がないようになっている。

第 5 図はエンジン制御回路 70 の構成を示すブロ

S 6、S 7、S 8、S 2 を出力するようになっている。A/D コンバータ 357 には、前記サーミスタ 37b 及びトナーセンサ 324 で生じる電圧信号 S 9、S 10 が入力されており、この電圧値がデジタル値に変換されるようになっている。入力レジスタ 358 には、前記ペーパエンブティスイッチ 320、手差しスイッチ 321、排紙スイッチ 49、49、装着スイッチ 323、アライニングスイッチ 48、および用紙検知器 50、51、52、53 からの状態信号 S 11、S 12、S 13、S 14、S 15、S 17 と、上記 +24V のオン／オフの状態信号 S 16 が入力されている。また、内部バス 359 は、上記 CPU 350、ROM 351、RAM 352、E² PROM 353、プリンタインターフェース回路 354、レーザ変調制御回路 355、出力レジスタ 356、A/D コンバータ 357、入力レジスタ 358 との間で相互にデータの受渡しを行うものである。

前記機構部駆動回路 306 には、各種モータ及びソレノイド等を駆動するための駆動回路が設けられており、上記出力レジスタ 356 から出力される

パク図である。図において、CPU 350 はエンジン制御部 300 全体の制御を行うもので、ROM 351 に記憶された制御用プログラムに従って動作するようになっている。RAM 352 は CPU 350 の作業用バッファとして用いられるようになっている。E² PROM 353 には、トータルプリント枚数等が記憶されるようになっている。プリンタインターフェース回路 354 は、プリンタ制御回路 71 との間のインターフェース信号 S 3 の受渡しを仲介するようになっている。レーザ変調制御回路 355 は、後述するレーザ光検出信号 S 4 を発生させるために前記半導体レーザ 90 を周期的に強制点灯させる制御を行うとともに、上記インターフェース信号 S 3 により前記プリンタ制御回路 71 から送られてくる画像データに従って半導体レーザ 90 を変調制御するもので、レーザ変調信号 S 5 を前記スキナ制御回路 101 に出力するようになっている。出力レジスタ 356 は、機構部駆動回路 306、高圧電源 305、スキナ制御回路 101、及び上記ヒータランプ駆動回路をそれぞれ制御する制御信号

2 値の制御信号 S 6 によりオン／オフが制御される。すなわち、例えば各駆動回路は「1」のときオン、「0」のときオフされ、前記前露光装置 21、メインモータ 307、ソレノイド 308 乃至 311、及び冷却ファン 500 に +24V を通電し又は遮断するようになっている。スキナ制御回路 101 には半導体レーザ 90 及びミラーモータ 60 の駆動回路が設けられている。半導体レーザ 90 は、上記レーザ変調制御回路 355 から出力されるレーザ変調信号 S 5 によりオン／オフが制御され、また、ミラーモータ 60 は出力レジスタ 356 から出力される制御信号 S 8 によりオン／オフが制御されるようになっている。さらに、レーザ光検出センサ 312 には PIN ダイオードが用いられており、レーザ光 a がこのレーザ光検出センサ 312 を通過するときにその光エネルギーに比例した電流が流れれる。この電流信号がレーザ光検出信号 S 4 として前記レーザ変調制御回路 355 へ送られるようになっている。さらに、高圧電源 305 からは、現像バイアス給電部（図示しない）、帯電装置 18、転写装置 20 のワ

イヤ高圧給電部（図示しない）へ、それぞれ現像バイアスS20、帯電S22、転写S24の各高電圧信号が出力される。これらのオン、オフは出力レジスタ356から出力される制御信号S7の1、0により制御されるようになっている。

上記のように、エンジン制御部300内では、エンジン制御回路70を介して各電気回路に電源が供給されるとともに、エンジン制御回路70から出力される2値の制御信号により各部が制御されるようになっている。そして、このエンジン制御部300と後述するプリンタ制御部400とは、インターフェース信号S3により結合された状態となっている。

次に、プリンタ制御部400の構成について説明する。

第6図はプリンタ制御部400の要部の構成を示すブロック図である。図において、CPU401はプリンタ制御部400全体の制御を行うものである。ROM402は制御用プログラムを記憶するもので、このプログラムに従って上記CPU401が動作す

るようになっている。また、上記ROM402には、データ変更時に照合される暗証番号、トップマージン、レフトマージン、ペーパタイプ等の用紙Pに関するデータ、オペレータに報知するためのメッセージ情報等が記憶されている。RAM403はホスト装置409から送られてくる画像データを一時的に蓄えるページバッファとして用いられるようになっている。拡張メモリ404は、ホスト装置409から送られてくる画像データがピットマップデータ等の大量のデータの場合に、上記RAM403では1ページ分のデータを格納できない場合に用いられる大容量のメモリである。ビデオRAM405はピットイメージに展開された画像データが格納されるもので、この出力はシリアル-パラレル変換回路406に供給されるようになっている。上記シリアル-パラレル変換回路406は、上記ビデオRAM405においてピットイメージに展開され、並列データとして送られてくる画像データをシリアルデータに変換し、エンジン制御回路70に送出するものである。

ホストインターフェース408は、例えば電子計算機あるいは画像読み取り装置で構成されるホスト装置409とこのプリンタ制御部400との間のデータの受渡しを行うもので、シリアル転送ライン410a及びパラレル転送ライン410bの2種類を備えている。そして、ホスト装置409との間で転送されるデータの種類に応じて適宜使い分けるようになっている。エンジンインターフェース411は、プリンタ制御回路71とエンジン制御回路70との間のインターフェース信号S3の受渡しを仲介するものである。接続回路413は、ICカード517をコネクタ16に挿入したり、あるいはコネクタ16から抜き取ったりする際に、ICカード517に供給する電源及び信号線を遮断しておき、挿抜時に発生するノイズによりICカード517に記憶されているデータが破壊されるのを防止するものである。

操作パネル制御回路407は、上記操作パネル100の液晶表示器100aに案内メッセージを表示する制御、LED表示器100bの点灯、消灯、点滅の制御、あるいはスイッチ100cから入力されたデータ

をCPU401に送出する制御等を行うものである。また、内部バス412は、上記CPU401、ROM402、RAM403、拡張メモリ404、ビデオRAM405、操作パネル制御回路407、ホストインターフェース408、エンジンインターフェース411、及び接続回路413との間で相互にデータの受渡しを行うバスである。

また、上記ICカード517は、不揮発性メモリ、例えばバッテリバックアップ付のスタティックRAM、E²PROM、EPROM、あるいはマスクROM等により構成されるものである。これらICカード517には、例えば文字フォント、ミュレーションプログラム等が記憶されている。

次に、インターフェース信号S3の構成について説明する。

第7図はインターフェース信号S3の各信号を示すものである。図において、D0-D7はエンジン制御回路70からプリンタ制御回路71へのステータスと、プリンタ制御回路71からエンジン制御回路70へのコマンドとを送信する双方向データバス

であり、第8図に示すタイミングでステータスとコマンドとが切り換えて使用されるようになっている。すなわち、エンジン制御回路70から出力されるビジー信号BSY0が高レベル（ビジーでない）の時、バス方向信号DIRを低レベルになると、D0-D7はエンジン制御回路70からプリンタ制御回路71へ信号を送信する方向に切り換えられ、ステータスがD0-D7上に出力される。これにより、プリンタ制御回路71はステータスを読み込むことができる。一方、プリンタ制御回路71がコマンドを送る時は、ビジー信号BSY0が高レベル（ビジーでない）の時にバス方向信号DIRを高レベルになると、D0-D7はプリンタ制御回路71からエンジン制御回路70へ信号を送信する方向に切り換えられ、コマンドがD0-D7上に出力される。この状態でストローブ信号STB0を低レベルになると、エンジン制御回路70では、ストローブ信号STB0が低レベルの間にD0-D7上のコマンドを読み込むとともに、ビジー信号BSY0が低レベル（ビジー状態）に

される。このビジー状態において、エンジン制御回路70ではコマンド解析等の処理が行われる。ビジー信号BSY0が低レベルにされると、プリンタ制御回路71はストローブ信号STB0を高レベルに戻しコマンドの送信を終了する。そして、エンジン制御回路70でのコマンド処理が終了すると、ビジー信号BSY0は再び高レベルに戻される。なお、ビジー信号BSY0が低レベルの間に送出されたコマンドは、エンジン制御回路70では受信されないようにになっている。また、データバスD0-D7上のステータスはエンジン制御部300で状態変化があった時に直ちに変化せず、状態変化の後に受信したコマンドに対してステータスを返送する時に初めて更新されるようになっている。

アテンション信号ATN1は、エンジン制御回路70とプリンタ制御回路71との間のプリントシーケンス上の基本ステータスが変化した時に出力されるもので、エンジン制御回路70が後述するプリントコマンドまたはVSYNCコマンドを受信可能になった時、及び1ページ分の画像データを受

信終了した時に高レベルにされ、アテンションリセットコマンドを受信した時に低レベルにリセットされるようになっている。しかして、アテンション信号ATN1が低レベルから高レベルに変化した時、プリンタ制御回路71は上記データバスD0-D7上にアテンションリセットコマンドを送出し、アテンション信号ATN1をリセットし、次に、データバスD0-D7上のステータスを読み取り、変化した基本ステータスを知ることができるようにになっている。また、上記基本ステータスは、基本ステータスを要求する基本ステータスリクエストコマンドによってもデータバス上に出力されるので、上記アテンションリセットコマンドに先行して基本ステータスリクエストコマンドにより、変化した基本ステータスの内容を知ることができるようになっている。

レディ信号PRDY0は、低レベルの時にエンジン制御部300がレディ状態であることを示し、高レベルの時にノットレディ状態を示すもので、この信号が低レベルの時にエンジン制御部300に

よるプリント動作が可能である。

システムクリア信号SCLR1はプリンタ制御回路71のリセット信号で、+5Vが立ち上がってから200~500msecの間、高レベルになり、この間にプリンタ制御回路71はリセット状態になる。

プライム信号PRIME0はエンジン制御回路70へのリセット信号で、この信号が低レベルの間、上記ビジー信号SY0は低レベル、レディ信号PRDY0は高レベルになるとともに、エンジン制御回路70は所定の初期状態に戻る。

水平同期信号HSYNC0は、前記レーザ露光ユニット22による1ラインの走査毎に発生する信号で、VSYNCコマンドを受信した後の用紙Pの搬送方向における有効プリント長に対応するライン数だけ、レーザ光検出信号S4に同期して出力されるようになっている。

ビデオクロックVCLK0は、上記水平同期信号HSYNC0に統いてエンジン制御回路70に1ライン分のビデオデータ（画像データ）VDOを



入力するための同期クロックであり、用紙 P の水平走査方向における有効プリント幅に対応する数だけ出力される。そして、ビデオクロック V C L K 0 の立ち下がりに同期して上記ビデオデータ V D 0 がエンジン制御回路 70 に取り込まれる。このビデオデータ V D 0 に応じて、レーザ露光ユニット 22 により感光体ドラム 17 上を露光走査し、感光体ドラム 17 上に溝像を形成するようになってる。なお、ビデオデータ V D 0 が低レベルの時、ドットイメージとして用紙 P に顕像化されるようになっている。

次に、上記のような構成において、第 9 図 (a) ~ (e) に示すフローチャート及び第 10 図に示すタイミングチャートを参照しつつ、レーザプリンタのエンジン制御部 300 の動作について説明する。

先ず、メインスイッチ 301 をオンにすると、+5 V 電源の立ち上がりに同期してリセット信号（図示しない）が発生し、前記エンジン制御回路 70 がリセットされた状態になる。また、このリセ

ィのみが発生している時、または、ステップ S T 5 1 でオペレータコールが発生していない時は、定着装置 37 の加熱が開始される（ステップ S T 5 3）。次いで、電子写真プロセスの初期化のために、メインモータ 307 及び前露光装置 21 がオンされ（ステップ S T 5 4）、次いで、プログラムで決定されている時間間隔をおいて順次、帶電 S 2 2 がオンされ（ステップ S T 5 5）、現像バイアス S 2 0 がオンされる（ステップ S T 5 6）。この状態で一定時間（約 30 sec）が経過したか否かがチェックされ（ステップ S T 5 7）、一定時間が経過するまでの間はカバーオープンが発生したか否かがチェックされる（ステップ S T 9 0）。そして、カバーオープンが発生した時は、上記ステップ S T 5 3 ~ S T 5 6 でオンされた各出力をオフし（ステップ S T 9 1）、再びステップ S T 5 1 に戻る。一方、ステップ S T 5 7 で一定時間の経過が確認されると、帶電 S 2 2 がオフされ（ステップ S T 5 8）、次いで、プログラムで決定されているタイミングで順次、現像バイア

ット信号によりプリント制御回路 71 へリセット信号 S C L R 1（第 7 図参照）が出力されて、プリント制御回路 71 もリセットされる。そして、+5 V 電源が立ち上がってから 200 ~ 500 msec 後にリセット信号の値は反転してリセット状態が解除され、C P U 350 は R O M 351 に記憶されているプログラムの実行を開始する。

すなわち、先ず、R A M 352 等のデータが初期化される（ステップ S T 5 0）。次いで、入力レジスタ 358 に各スイッチの状態が読み込まれて用紙ジャム、カバーオープン、プロセスユニット未接続、及びペーパエンブティ等のオペレータコール状態が発生しているか否かがチェックされる（ステップ S T 5 1）。ここで、オペレータコールが発生している場合は、ペーパエンブティのみが発生しているか否かがチェックされ（ステップ S T 5 2）、ペーパエンブティ以外のオペレータコールが発生している場合はステップ S T 5 1 に戻り、オペレータコール状態が解除されるのを待つ。一方、ステップ S T 5 2 でペーパエンブテ

S S 2 0 がオフされ（ステップ S T 5 9）、メインモータ 307、及び前露光装置 21 がオフされる（ステップ S T 6 0）。上記ステップ S T 5 3 ~ S 6 0 までの一連の動作により、画像形成装置のウォーミングアップ動作が終了する。

次に、カセット給紙ソレノイド 309 がオンされる（ステップ S 6 0 0）。ここで、カセット給紙ソレノイド 309 がオンしている間は前記送出ローラ 23 が 1 回転するようになっており、給紙カセット 22 から用紙 P が取り出されアライニングローラ対 25 に向かって搬送される。そして、用紙 P が給送されてから一定時間経過後、アライニングスイッチ 48 がオンしているか否かがチェックされ（ステップ S 6 0 2）、このアライニングスイッチ 48 がオンしていない時は用紙 P がアライニングローラ対 25 まで到達していないと判定され、用紙ジャムとして処理されオペレータコールステータス（ジャム）がセットされるとともにレディ信号 P R D Y 0 が 1 にされる（ステップ S 9 6）。

そして、上記レディ信号 P R D Y 0 が出力（高

レベルから低レベルに変化)され、データバス D0-D7 にはプリントリクエストがセットされるとともに、アテンション信号 ATN1 が出力(低レベルから高レベルに変化)され、プリント動作可能なレディ状態になる(ステップ ST 61)。なお、ステップ ST 53 で加熱開始された定着装置 37 は、ステップ ST 61 に至る過程において定着動作に十分な温度状態になっている。また、オペレータコール発生時は、その内容はオペレータコールステータスとしてデータバス上に出力される。一方、ステップ ST 61 の状態で、プリンタ制御回路 71 は上記アテンションリセットコマンドを送出してアテンション信号 ATN1 を低レベルにリセットし、次いで、上記手順でデータバス上のステータスを読み込むことによりプリントリクエストを認識することができる。第9図(a)~(e)においては、このアテンションリセットコマンドとアテンション信号 ATN1 のリセット(高レベルから低レベルに変化)の処理及び2枚目のプリント動作は省略している。

ノットレディ状態になっているのでステップ ST 61 に戻り、再びレディ状態に復帰される。すなわち、上記ステップ ST 62 → ST 92 → ST 93 → ST 62 のフローはプリントコマンド待ちの状態、いわゆるスタンバイ状態である。

上記ステップ ST 62においてプリントコマンドが受信されたことが判断されると、プリントリクエストがリセットされ一連のプリント動作が行われる。すなわち、第10図に示すように、まず、ミラーモータ 60 がオンされ(ステップ ST 63)、次いで所定の時間間隔を置いて順次、メインモータ 307 及び前露光装置 21 がオンされ(ステップ ST 64)、帶電 S22、さらに、現像バイアス S20 がオンされ(ステップ ST 65, 66)。

さらに、ステップ ST 63 からステップ ST 66 の過程でオンされた各装置は、プログラムで決められているタイミングで順次オフされ(ステップ ST 97)、上記ステップ ST 92 に戻り、ジャムが解除されるのを待つ。次に、上記 VSYNC リクエストがセットされるとともに、

次に、プリントコマンドが受信されたか否かがチェックされる(ステップ ST 62)。プリントコマンドが受信されていない時は、オペレータコールが発生したか否かがチェックされ(ステップ ST 92)、オペレータコールが発生している時は、上記プリントリクエストがキャンセルされオペレータコールステータスがセットされるとともにレディ信号 PRDY0 が高レベルにされる(ステップ ST 94)。そして、オペレータコールの要因の内カバーオープンが発生したか否かがチェックされ(ステップ ST 95)、カバーオープンが発生していればステップ ST 51 に戻る。一方、カバーオープンが発生していない時はステップ ST 92 に戻り、オペレータコールが解除されるのを待つ。ステップ ST 92において、オペレータコールが発生していない時は、レディ信号 PRDY0 が低レベルであるか否かがチェックされ(ステップ ST 93)、この信号が低レベルの時はステップ ST 62 に戻りプリントコマンドを待ち、高レベルの時は既にステップ ST 94 で

アテンション信号 ATN1 が出力(低レベルから高レベルに変化)される(ステップ ST 69)。そして、VSYNC コマンドが受信されたか否かがチェックされ(ステップ ST 70)、受信されると VSYNC リクエストはリセットされ、データ転送中がセットされるとともに、レーザ露光が開始される。すなわち、上記水平同期信号 HSYNC 及びビデオクロック VCLK0 を送出しつつビデオデータ VDO の受信を開始し、前記感光体ドラム 17 上にビデオデータ VDO による画像パターンが露光される(ステップ ST 71)。なお、ステップ ST 71 までは、アライニングローラ対 25 は停止したままになっているので、用紙 P はその先端がアライニングローラ対 25 に達したところで停止した状態になっている。そこで、一定時間経過した後、アライニングソレノイド 310 がオンされ(ステップ ST 72)、これによりアライニングローラ対 25 が回転し始めて用紙 P が前記転写装置 20 に向けて搬送される。なお、アライニングソレノイド 310 は、上記ステップ ST 71

で露光開始された感光体ドラム17上の画像先端と用紙Pの先端とが一致するようなタイミングでオンされる。そして、用紙Pの先端が転写装置20に到達するタイミングで前記転写S24がオンされる(ステップST73)。このようにして搬送された用紙Pには、前記現像装置19により感光体ドラム17上に形成されたトナー像が転写装置20において転写される。さらに、用紙Pの後端が給紙カセット22を完全に抜け、次の用紙Pが自動的に給紙され、2枚目の用紙Pに対するプリントリクエストがセットされるとともに、アテンション信号ATN1が出力(低レベルから高レベルに変化)される(ステップST74)。一方、用紙Pがアライニングローラ対25から搬送されてから一定時間経過後、前記排紙スイッチ49がオンしているか否かがチェックされ(ステップST75)、オンしていないければ、用紙Pの先端が排紙ローラユニット42に到達していないと判定され、プリントリクエストがリセットされ、オペレータコールステータス(ジャム)がセットされるとともに、レ

いなければ、用紙Pの後端が排紙ローラユニット42を通過していないと判定され、上記ステップST98に分岐しジャム処理が行われる。一方、スイッチがオフしている時は、用紙Pは正常に排出されていると判定され、紙搬送中がリセットされるとともに、順次、帶電S22がオフされ(ステップST82)、現像バイアスS20がオフされ(ステップST83)、ミラーモータ60がオフされ(ステップST84)、そして、前露光装置21及びメインモータ307がオフされ(ステップST85)、一連のプリント動作を完了し、再びステップST62に戻りスタンバイ状態になる。

次に、上記データ転送手順によるプリンタ制御回路400の動作について、第11図のフローチャートを参照して説明する。

例えば今、レーザプリンタがオンライン状態にあり、CPU401によりオンライン状態であることが判定されると(ステップST1)、前回行ったホスト装置409からの受信データに対するプリント処理が完了したか否かが調べられ(ス

テイ信号PRDY0が1にされる(ステップST98)。そして、ステップST74までにオンされている各装置は順次オフされ(ステップST99)、ステップST92に戻る。一方、排紙スイッチ49がオンしていれば、上記ステップST71で受信開始された画像データが、1ページ分取り込まれるまで待つ(ステップST76)。そして、画像データの受信が終了すると、データ転送中がリセットされるとともに、アテンション信号ATN1が出力(低レベルから高レベルに変化)される(ステップST77)。次に、用紙Pの後端がアライニングローラ対25を通過するタイミングでアライニングソレノイド310がオフされ(ステップST78)、アライニングローラ対25が停止する。さらに、用紙Pの後端が転写装置20を通過するタイミングで、転写S24がオフされる(ステップST79)。次に、アライニングソレノイド310がオフされてから一定時間経過した後、排紙スイッチ49がオフしているか否かがチェックされる(ステップST80)。そして、オフして

ステップST2)、完了していなければステップST12へ分岐してプリント処理を続行する。一方、プリント処理が完了していれば上記ステップST1、ST2を繰り返し実行することによりアイドリング状態を作り出し、レーザプリンタがオンライン状態にされるのを待つ。

かかる状態で、レーザプリンタがオンライン状態にされると、ホスト装置409から送られてきたデータがコマンドであるか否かが調べられ(ステップST3)、コマンドであればそのコマンドに対応する動作を行い(ステップST4)、コマンドでなければ上記コマンド実行をスキップしてステップST5へ進む。上記コマンドは、例えば、以下に続くデータの属性を規定したり、データの送受を伴わないプリンタの制御を行ったりするものである。次に、RAM403の中にデータ受信用のバッファとして設けられたページバッファが満杯であるか否かが調べられ(ステップST5)、満杯でなければホスト装置409から送られてきたデータが画像データであるか否かが調べられる(ス

ステップ ST 6)。そして、画像データでなければステップ ST 1 へ戻り、上記一連のステップを繰り返し実行することによりコマンドまたは画像データが受信されるのを待つ。かかる状態で、ステップ ST 6 にて画像データを受信したことが判断されると、受信された画像データを順次上記ページバッファに格納する(ステップ ST 7)。次いで、1ページ分の格納が終了したか否かが調べられ(ステップ ST 8)、終了していないければ操作パネル 100 に設けられている LED 表示器 100 b の“データ”ランプの点滅を開始させる(ステップ ST 10)。次いで、ステップ ST 1 へ戻って上記一連のステップを実行することにより、ページバッファに1ページ分の画像データが蓄積されるまで待つ。上記一連のステップの繰り返し実行により1ページ分の画像データの格納が終了したことが判断されると、上記“データ”ランプを消灯し(ステップ ST 9)、データ受信処理を終了する。そして、ステップ ST 12 以降のプリント処理に移る。なお、上記ステップ ST 5において

(ステップ ST 15、ST 19)をスキップし、ステップ ST 20 へ進む。一方、未送出であればプリントリクエストが出されているか否かが調べられる(ステップ ST 15)。ここで、プリントリクエストが出されていないことが判断されると、エンジン側のプリント準備が完了していないと判断し、ステップ ST 1 へ戻って上記一連のステップを再実行することによりプリントリクエストが出されるのを待つ。一方、プリントリクエストが出されていることが判断されると、プリントコマンドを送出する(ステップ ST 19)。次いで、VSYNC コマンドが送出済みであるか否かが調べられる(ステップ ST 20)。そして、VSYNC コマンドが未送出であることを判断すると、エンジン側から VSYNC リクエストが出されているか否かが調べられる(ステップ ST 21)。そして、VSYNC リクエストが出されていないことが判断されると、ステップ ST 1 へ戻り、再び上記一連のステップを実行しながら VSYNC リクエストが出されるのを待つ。そ

ページバッファが満杯であることが判断されると、データ受信動作を中止し(ステップ ST 11)、この場合もステップ ST 12 以降のプリント処理に移る。このように、データ受信動作中は、上記“データ”ランプを点滅させてオペレータに知らせるようにしている。

次に、ページバッファに1ページ分の画像データの格納が完了すると、ビデオ RAM 405 上に設けられたスキャンバッファが満杯であるか否かが調べられる(ステップ ST 12)。ここで、スキャンバッファが満杯でないことが判定されると、CPU 401 は、上記ページバッファに蓄えられたキャラクタイメージの画像データに変換してスキャンバッファとしてのビデオ RAM 405 に格納する(ステップ ST 13)。一方、上記スキャンバッファが満杯であれば、上記ステップ ST 13 はスキップする。

次いで、プリントコマンドが既に送出済みであるか否かが調べられ(ステップ ST 14)、送出済みであれば以下のプリントコマンド送出処理

して、ステップ ST 21 で VSYNC リクエストが出されたことが判断されると、VSYNC コマンドをエンジン側に送出し(ステップ ST 22)、ステップ ST 1 に戻って、水平同期信号 HSYNC 0 及びビデオクロック VCLK 0 が入力されるのを待つ状態に移行する。

かかる状態で、上記ステップ ST 20 において、VSYNC コマンドが既に送出済みであることが判断されると、1ページ分の画像データの転送が終了したか否かが調べられ(ステップ ST 26)、画像データの転送が終了していないければ、スキャンバッファに格納されているピットイメージの画像データを水平同期信号 HSYNC 0 及びビデオクロック VCLK 0 に同期してエンジン側に送出する(ステップ ST 25)。一方、CPU 401 は、ステップ ST 1 へ戻り、再び上記一連のステップを実行しながら1ページ分の画像データの転送終了を待つ状態になる。このようにして1ページ分の画像データの送信が完了するとステップ ST 1 へ戻り、プリント制御回路 71 は初期状態に戻り、

次のページの画像データの転送可能な状態になる。

上記したように、エンジン制御回路が、ウォーミングアップが終了した際（準備完了状態時）に、イニシャル処理ルーチンを抜けてレディ信号をプリンタ制御回路へ出力する前に、給紙ソレノイドをオンしてアライニングスイッチの所まで用紙をプリフィードしている。これにより、プリンタ制御回路の処理時間で待たされる時間を使用して、あらかじめ用紙を給紙カセットから取出してアライニングスイッチの所まで移動しておくため、給紙時間を短縮することができ、結果として画像処理時間を短縮することができる。また、プリンタ制御回路の処理時間がエンジン制御回路の処理速度に追従する場合でも、ファーストプリント時の給紙時間を短縮することができる。

[発明の効果]

以上説明したように、この発明によれば、画像形成手段を制御する第1の制御手段の準備完了時に、あらかじめ被画像形成媒体を画像形成手段の手前まで移動しておき、上記画像形成手段で画

像形成するための画像データを生成する第2の制御手段からの画像データを待つことにより、第2の制御手段での処理時間が長い場合にも被画像形成媒体の移動が先行して行われるため、その移動に要する時間を短縮させることのできる、画像処理時間の短縮化が図れる画像形成装置を提供することができる。

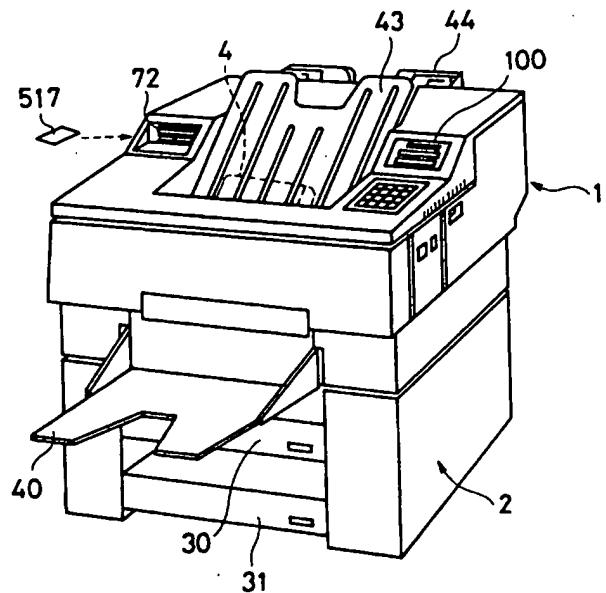
4. 図面の簡単な説明

図はこの発明の実施例を示すもので、第1図はレーザプリンタの内部構造を示す構成図、第2図はレーザプリンタの外観斜視図、第3図は操作パネルの構成を示す平面図、第4図はエンジン制御部の要部の構成を示すブロック図、第5図はエンジン制御回路の構成を示すブロック図、第6図はプリンタ制御部の要部の構成を示すブロック図、第7図はインターフェース信号を構成する各信号を示す図、第8図はデータバスの切替えタイミングを説明するためのタイミングチャート、第9図はエンジン制御部の動作を示すフローチャート、第10図はエンジン制御部の動作を示すタイミング

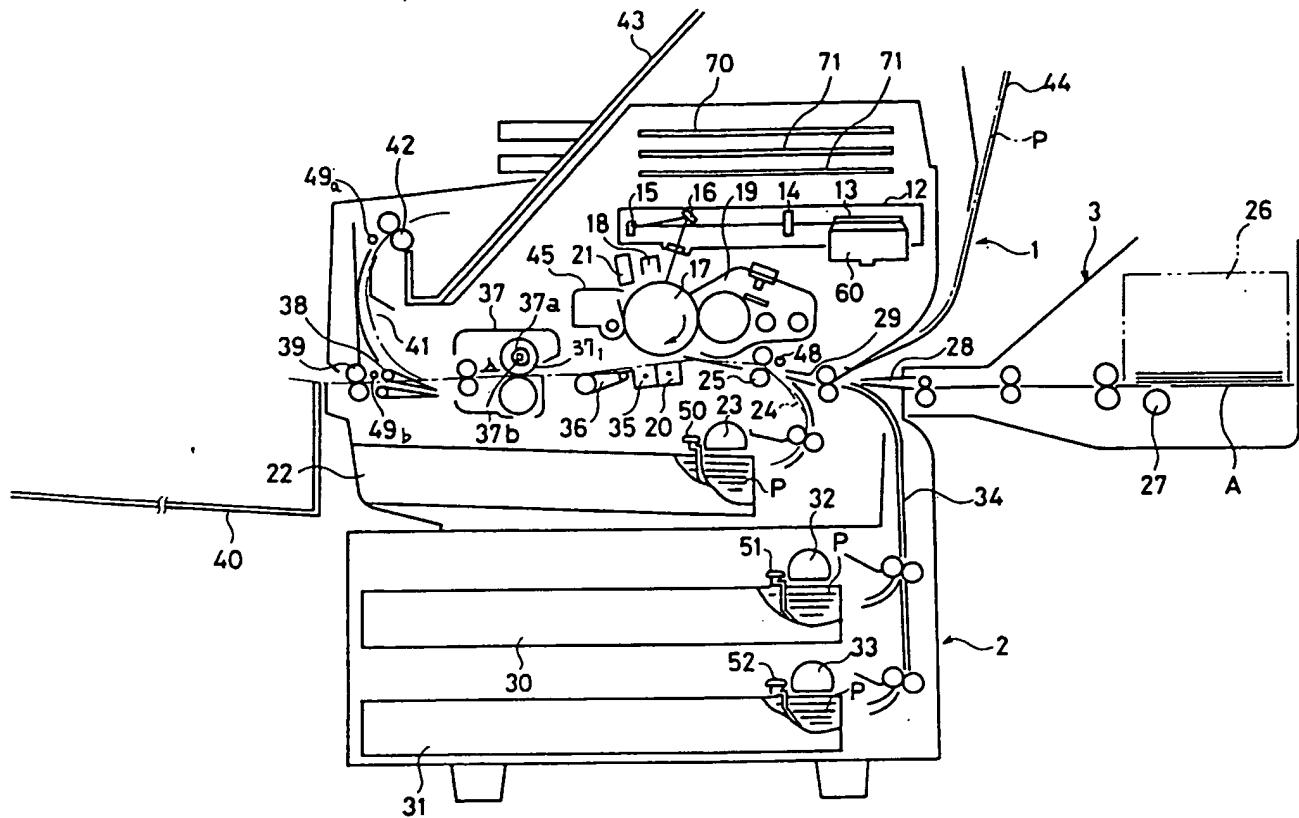
チャート、第11図はプリンタ制御回路の動作を示すフローチャートである。

17…感光体、21…帯電装置、12…レーザ露光ユニット、19…現像装置、20…定着装置、48…アライニングスイッチ、70…エンジン制御回路、71…プリンタ制御回路、353…E² PROM、401…CPU、402…ROM、405…ビデオRAM、P…用紙（被画像形成媒体）。

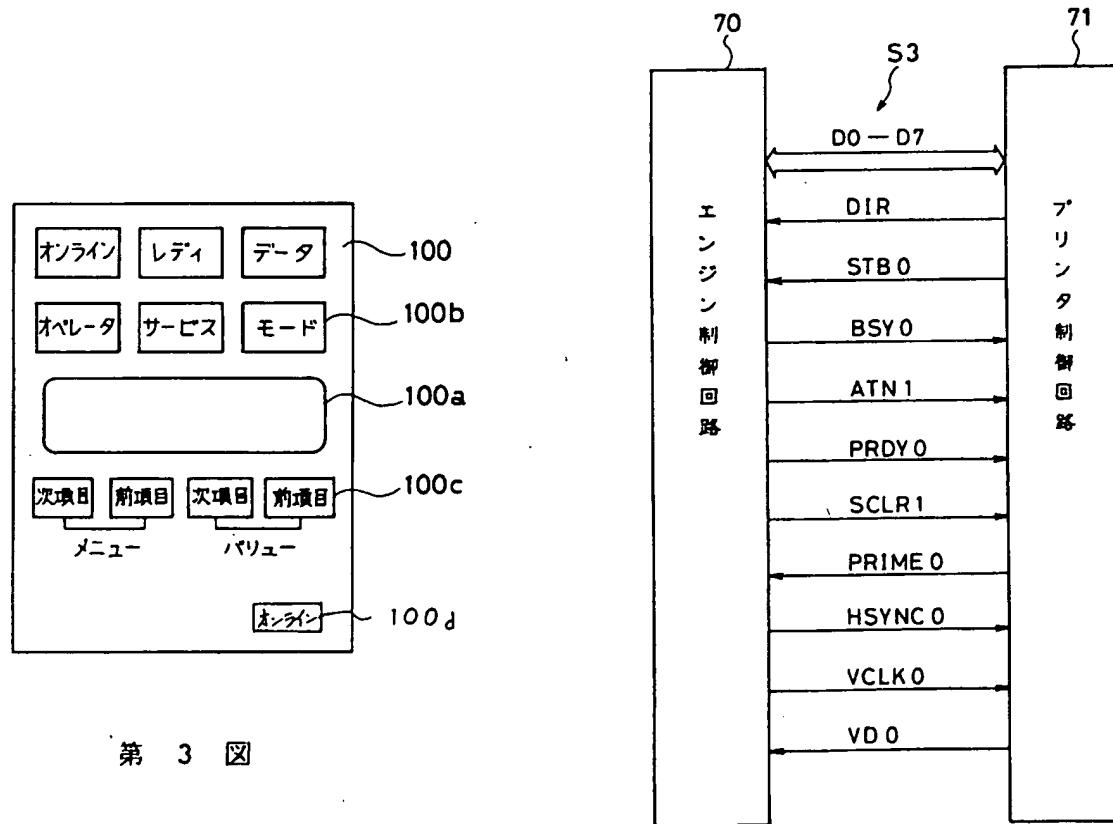
出願人代理人 幸理士 鈴江武彦



第 2 図

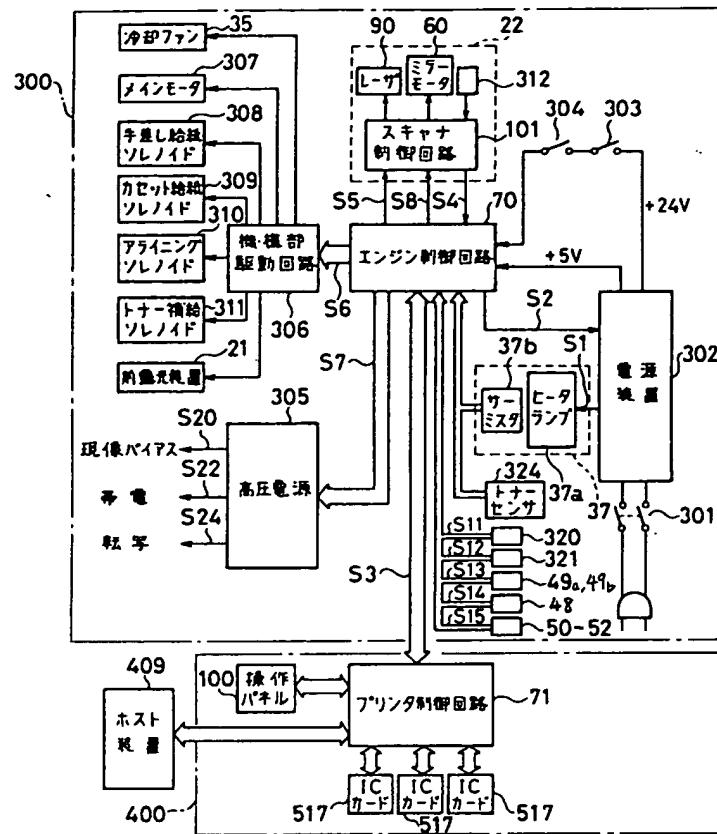


第 1 図

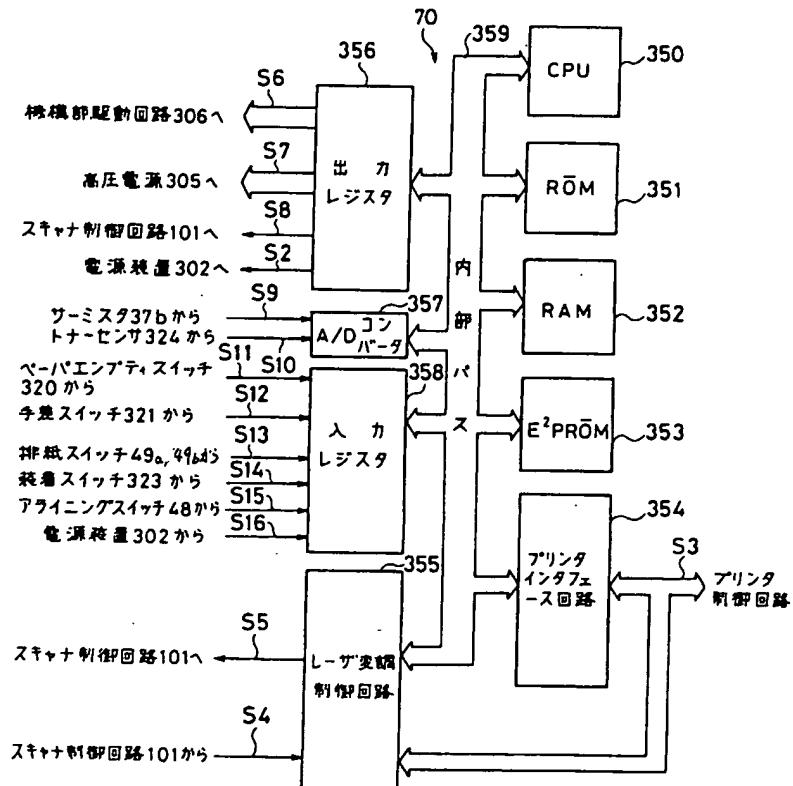


第 3 図

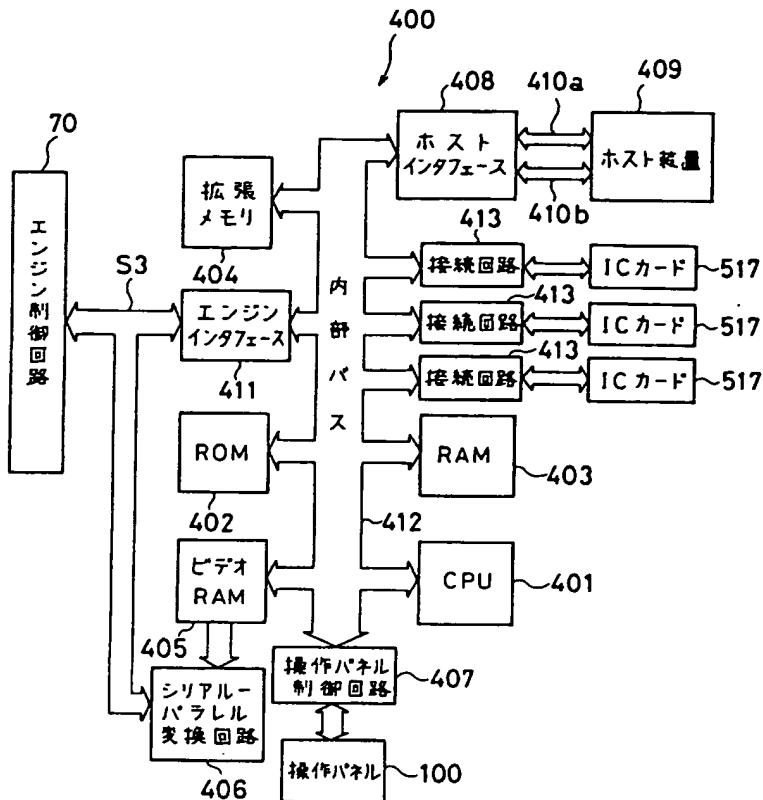
第 7 図



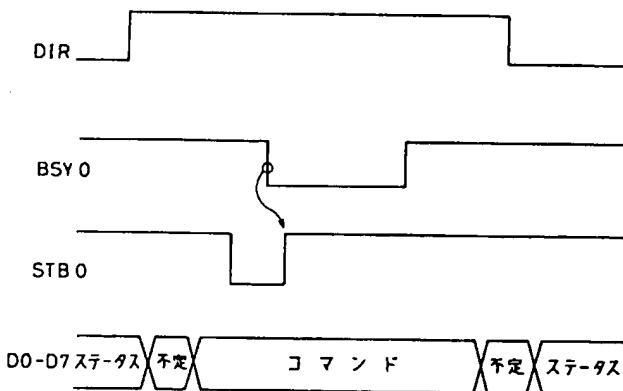
第 4 図



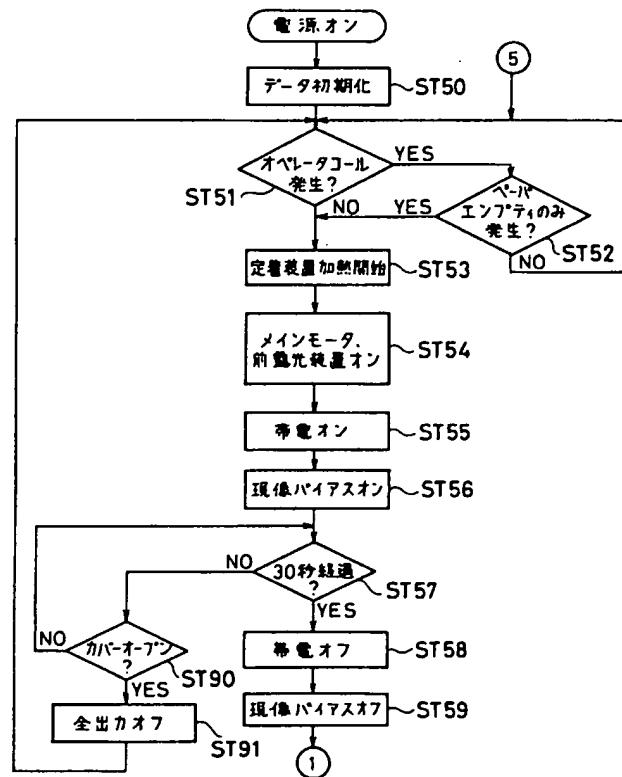
第 5 回



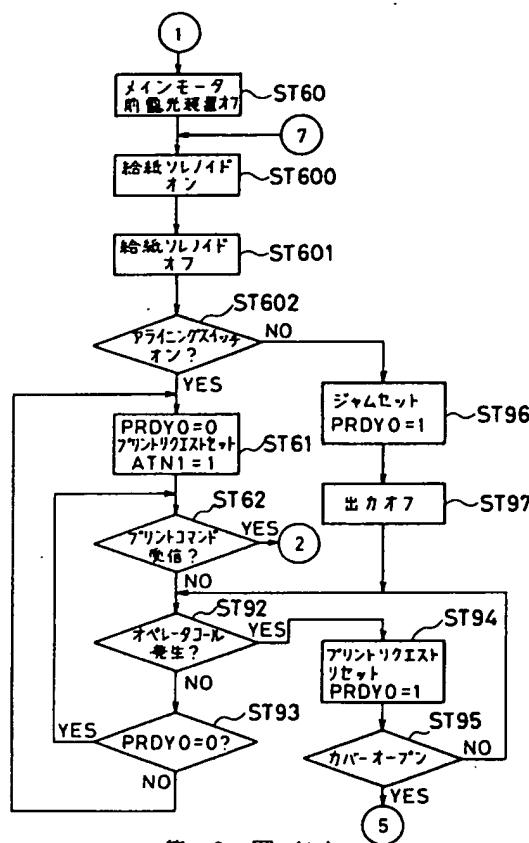
第 6 図



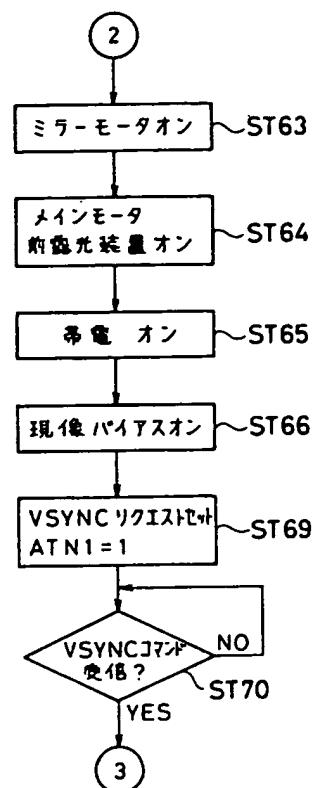
第 8 図



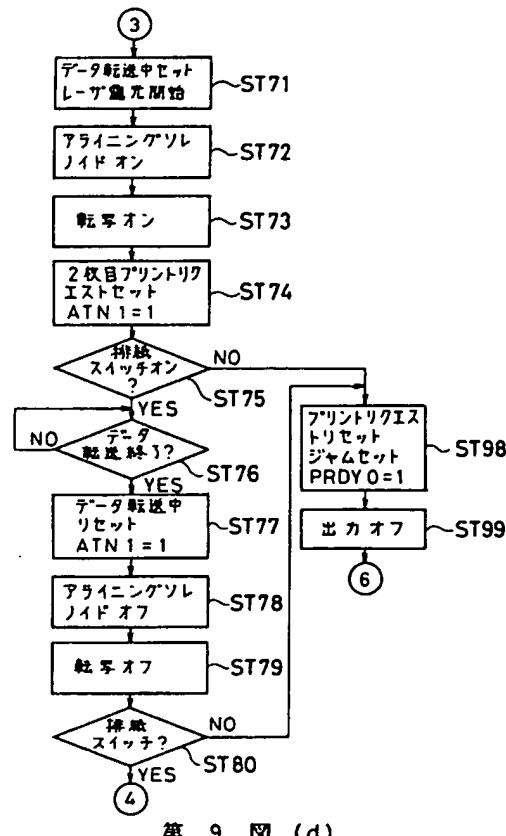
第 9 図 (a)



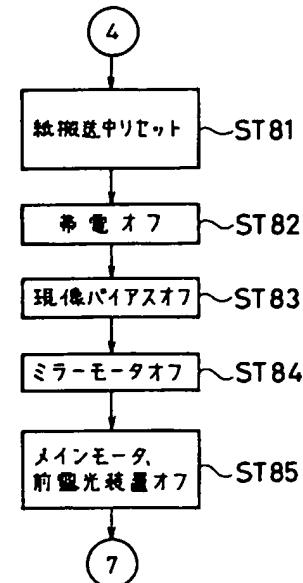
第9図(b)



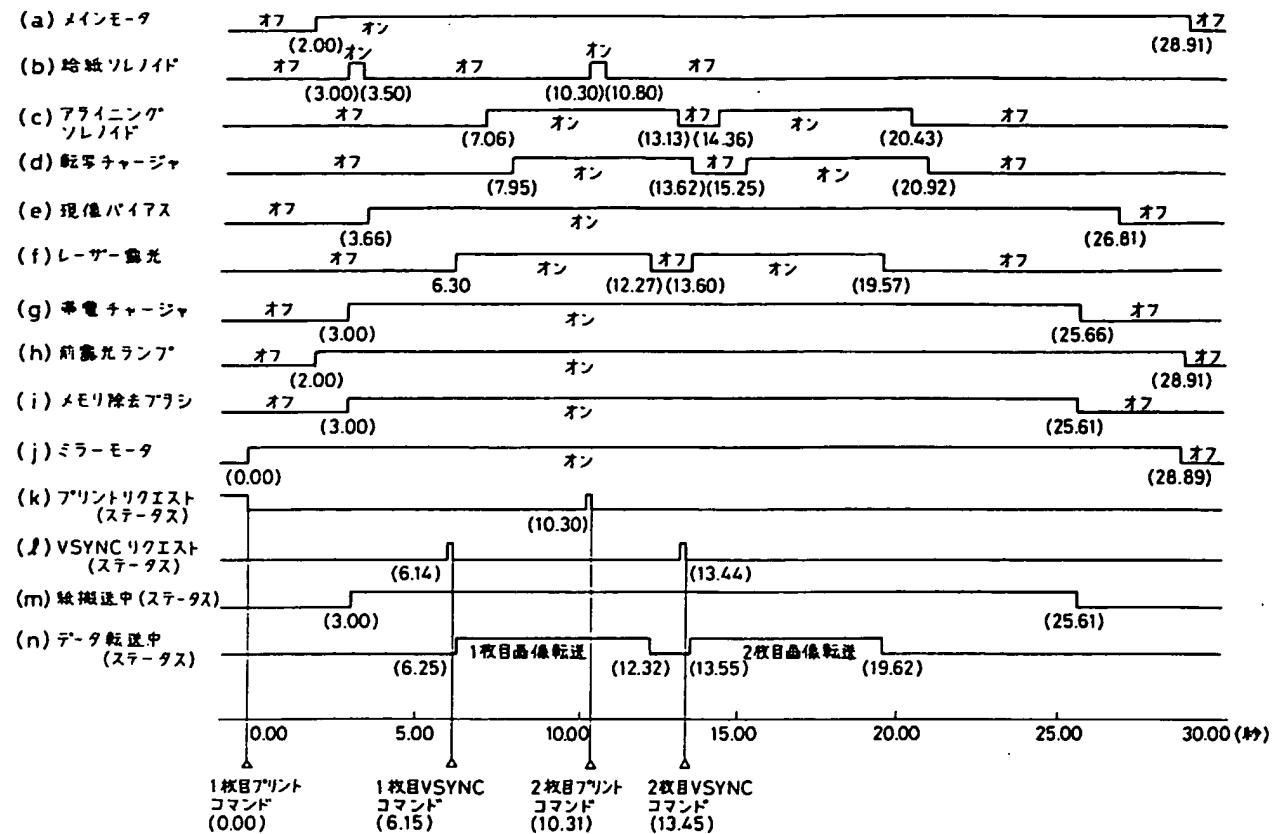
第9図(c)



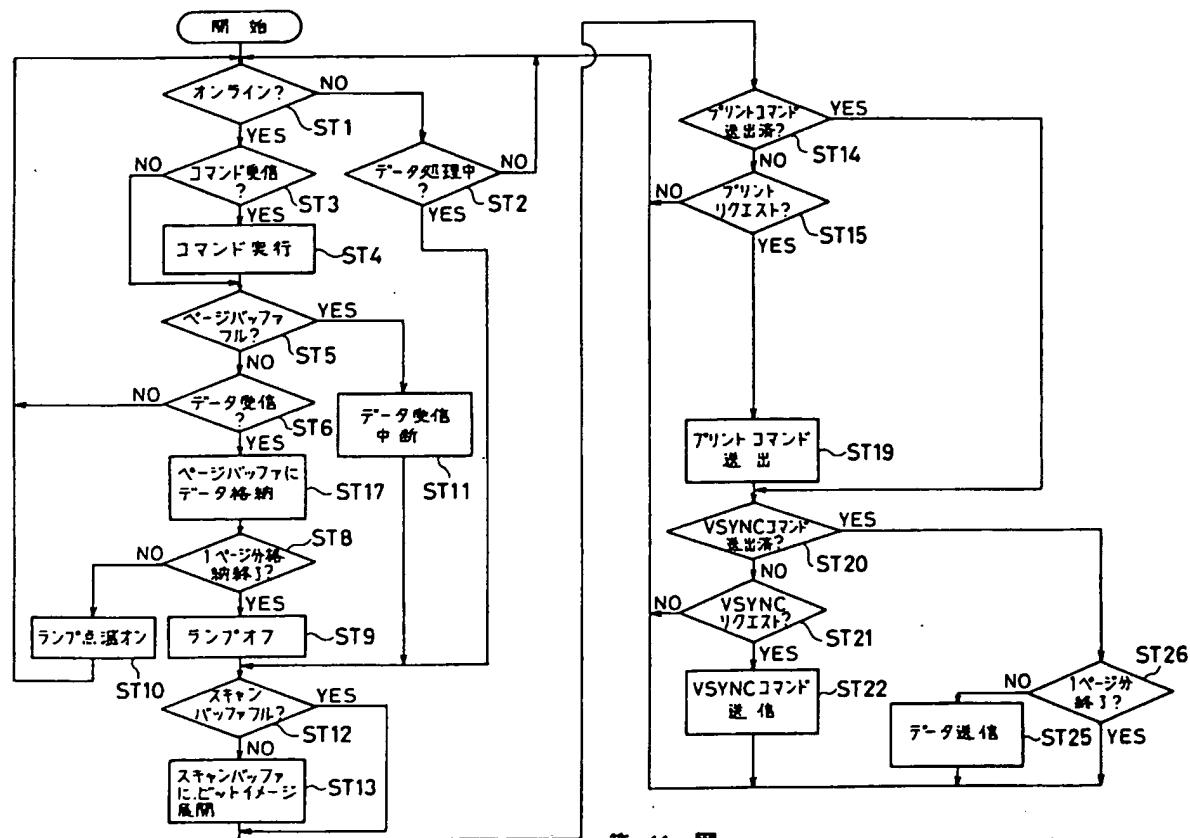
第9図(d)



第9図(e)



第 10 図



第 11 図